

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets

(11) Numéro de publication:

0 365 062
A1

(12)

DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(21) Numéro de dépôt: 89202375.5

(51) Int. Cl.⁵: **G01L 1/24** , **G08B 13/18** ,
G01B 13/10 , **G01M 11/00**

(22) Date de dépôt: 21.09.89

(30) Priorité: 27.09.88 FR 8812596

(43) Date de publication de la demande:
25.04.90 Bulletin 90/17

(84) Etats contractants désignés:
CH DE FR GB IT LI

(71) Demandeur: **LABORATOIRES**
D'ELECTRONIQUE PHILIPS
3, Avenue Descartes
F-94450 Limeil-Brévannes(FR)

(84) FR

Demandeur: N.V. Philips'
Gloeilampenfabrieken
Groenewoudseweg 1
NL-5621 BA Eindhoven(NL)

(84) CH DE GB IT LI

(72) Inventeur: Hazan, Jean-Pierre Société Civile

S.P.I.D.

209, rue de l'Université

F-75007 Paris(FR)

Inventeur: Steers, Michel Société Civile

S.P.I.D.

209, rue de l'Université

F-75007 Paris(FR)

Inventeur: Delmas, Gilles Société Civile

S.P.I.D.

209, rue de l'Université

F-75007 Paris(FR)

Inventeur: Nagel, Jean-Louis Société Civile

S.P.I.D.

209, rue de l'Université

F-75007 Paris(FR)

(74) Mandataire: Landousy, Christian

Société Civile S.P.I.D. 209, Rue de
l'Université

F-75007 Paris(FR)

(54) Capteur de pression à fibre optique.

(57) Capteur de pression à fibre optique muni d'un organe presseur (21,22) qui prend la fibre optique (20) en sandwich utilisé en détecteur d'intrus. Le capteur de pression est un câble continu enterrable qui comprend au moins une fibre optique (20) qui peut sur toute sa longueur détecter des composantes d'une force de pression appliquée sur une zone de surface du sol, notamment par un intrus. Le câble est enroulable sur lui-même selon un axe de rotation sensiblement perpendiculaire à son sens longitudinal et peut se courber dans une direction sensiblement parallèle à cet axe de rotation. L'organe presseur peut présenter une structure continue ou en tronçons. Il peut être formé de plaques (21,22), de lattes (21,22) rigides ou semi-rigides. L'organe presseur peut présenter des nervures (27,28,29) orientées destinées à récupérer des forces agissant latéralement.

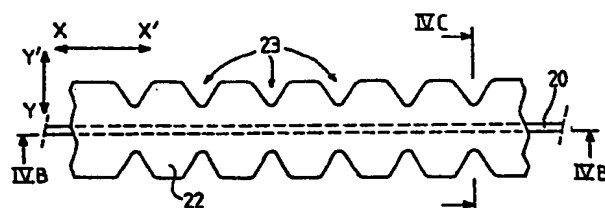


FIG. 4A

EP 0 365 062 A1

CAPTEUR DE PRESSION A FIBRE OPTIQUE

L'invention concerne un capteur de pression à fibre optique muni d'un organe presseur qui prend la fibre optique en sandwich pour modifier ses propriétés optiques en relation avec une force de pression appliquée sur le capteur.

Un capteur de ce genre est connu du document US 4 342 907 qui décrit un capteur optique pour mesurer des contraintes, des températures, des pressions, ... à l'aide d'une fibre optique. Celle-ci peut être déformée de sorte que la transmission de la lumière s'en trouve modifiée. Ce document décrit, par sa figure 11, un capteur permettant de détecter des forces de pression appliquées extérieurement. Il est constitué de deux demi-cylindres solides qui appliquent les forces de pression sur la fibre optique en la déformant. Mais le capteur qui est ainsi décrit ne peut pas constituer un câble enroulable et déformable notamment à cause de la rigidité des pièces demi-cylindriques solides qui le composent. Rien n'est également divulgué quant à son aptitude à être enfoui dans le sol ni quant à sa détectivité dans de telles conditions opératoires.

Le problème qui est posé est de réaliser un capteur de pression qui puisse assurer la protection périmétrique d'un site afin de détecter la présence d'un intrus qui à son insu et par son propre poids agit sur le capteur, celui-ci étant destiné à une large diffusion ce qui implique une facilité de manipulation et d'installation par un personnel peu spécialisé.

La solution à ce problème posé consiste en ce que le capteur de pression est un câble continu enterrable qui comprend au moins une fibre optique qui peut sur toute sa longueur, lorsque le câble est enterré, détecter des composantes d'une force de pression appliquée sur une zone de surface du sol, l'organe presseur présentant une structure longitudinalement répétitive formée d'une structure d'amont et d'une structure d'aval situées respectivement avant et après la fibre optique dans la direction allant de la zone d'application de la force de pression sur la surface du sol vers la fibre optique, la largeur de la structure d'amont étant au moins d'environ 1 cm.

La structure d'amont sert à récupérer les composantes de la force de pression appliquée même lorsque la zone d'application n'est pas à l'aplomb du câble et à les transmettre à la fibre optique, et la structure d'aval sert à maintenir la fibre optique en position lorsque le câble est posé au sol. Le capteur opérant en mode périmétrique est donc déroulé et enterré dans le sol à une certaine profondeur. Son action doit porter sur une zone déterminée du sol et pour cela il est disposé en méandres pour avoir une grande efficacité sur une zone

latérale étendue et détecter l'intrus sur cette zone de passage éventuel. C'est le poids de l'intrus qui va constituer l'évènement agissant. Ce poids peut ne pas être appliqué à l'aplomb du câble et donc les forces de pression qui parviennent affaiblies et mal orientées en direction du capteur, doivent néanmoins pouvoir être détectées. Lorsqu'une fibre optique nue est enterrée, les forces agissantes sont très faibles. En effet, la pression due au poids appliqué en surface s'atténue d'une part à cause de la dispersion des forces dans le sol, et d'autre part du fait que la fibre optique a une très faible dimension (de l'ordre de 0,1 mm). Ainsi selon la nature du sol et la profondeur de la fibre optique il apparaît une très forte perte de sensibilité qui peut atteindre un facteur 1000 à 15 cm de profondeur.

Par ailleurs, la force agissante n'opérant pas d'une manière linéaire sur la fibre optique en fonction de l'éloignement, il y a lieu de favoriser au maximum la détectivité du câble pour les forces latérales de faibles grandeurs appliquées à une distance éloignée du câble. Pour récupérer une partie de cette perte de sensibilité et favoriser la détectivité latérale, selon l'invention la fibre optique est disposée entre des feuilles de grande dimension latérale par rapport au diamètre de la fibre optique, les feuilles présentant des orientations favorisant la détectivité latérale. Les largeurs de la structure d'amont et d'aval doivent être d'au moins 1 cm environ correspondant à environ 100 fois (respectivement 50 fois) le diamètre de 125 micromètres (respectivement 250 micromètres) du verre d'enrobage.

De plus le câble devant être mis en position par du personnel effectuant des tâches de terrassement le matériel doit être robuste. Selon l'invention l'organe presseur du câble peut présenter une structure continue ou une structure par tronçons.

Selon un premier mode de réalisation les structures d'amont et d'aval sont constituées de deux feuilles continues semi-rigides qui sont munies de moyens de courbure pour que lesdites feuilles puissent être courbées en des zones quelconques de leurs longueurs, dans le plan osculateur à chaque feuille en chaque zone. "Semi-rigides" veut dire que les feuilles sont suffisamment rigides pour transmettre les forces de pression et suffisamment souples pour être enroulables sur elles-mêmes dans leur sens longitudinal.

Selon un deuxième mode de réalisation les structures d'amont et d'aval de l'organe presseur sont organisées en tronçons suffisamment distants pour permettre l'enroulement du câble et sa courbure dans le sens transversal.

Les structures d'amont et d'aval doivent être

suffisamment rigides pour ne pas trop se déformer localement sous l'effet du poids de l'intrus et doivent transmettre à la fibre optique l'essentiel de la force récupérée. La dureté du matériau les composant doit être suffisante pour comprimer la fibre optique à travers son gainage de protection. La surface de la structure d'amont doit être suffisante pour permettre une détection exploitable.

Les deux structures vont pouvoir présenter différentes caractéristiques destinées en particulier à récupérer les forces latérales de pression et qui sont décrites ci-après selon plusieurs exemples de réalisation.

L'invention sera ainsi mieux comprise à l'aide des figures suivantes données à titres d'exemples non limitatifs qui représentent :

figure 1 : un diagramme de composition des forces.

figure 2 : un diagramme d'application des forces sur un organe presseur demi-cylindrique.

figure 3 : des courbes de sensibilité de détection en fonction de l'écartement du point d'application de la force par rapport à l'axe du câble et ceci pour différentes orientations de l'organe presseur.

figures 4A, 4B, 4C : des vues schématiques de dessus et en coupe d'un câble présentant un organe presseur à structure continue échancrée.

figure 5 : un schéma d'un câble présentant un organe presseur à structure continue en accordeon.

figure 6A, 6B : des schémas de deux câbles présentant un organe presseur continu muni de nervures orientées à 90° ou à 45° des forces appliquées.

figure 7 : un schéma d'un câble présentant un organe presseur organisé en tronçons.

figure 8 : un schéma d'un câble présentant un organe presseur organisé en tronçons orientés alternativement dans deux directions sensiblement orthogonales.

figures 9A, 9B : deux schémas représentant deux moyens pour solidariser entre elles les structures d'amont et d'aval.

figure 10 : un schéma du placement du câble en relation avec les moyens optiques de détection de la lumière.

La figure 1 représente la surface d'un sol 10 et une pression P appliquée en un point A. Un problème est de connaître la force qui en résulte en un point B situé à une distance D du point A et à une profondeur H à l'aplomb du point O situé à la surface du sol. La pression P appliquée en A va avoir une composante active P1 dans la direction de A vers B. Cette composante P1 sera transmise par le sol sur la distance D et apparaîtra affaiblie au point B selon la pression Q. Celle-ci a une composante verticale Q_v et une composante horizontale

Q_h.

On suppose que la section du câble se confond avec le point B. En appelant y l'angle OBA on peut écrire, en première approximation $Q = k \cdot P1/D^2$ où k est un coefficient d'affaiblissement soit :

$$Q = k \cdot \frac{P \cdot \cos y}{D^2} = k \cdot \frac{P}{H^2} \cdot \cos^3 y$$

Lorsque la pression P est appliquée en O à l'aplomb du point B, la pression Q appliquée en B est appelée Q₀ soit $Q_0 = k \cdot P/H^2$.

En faisant référence à Q₀ on obtient pour une pression P appliquée sous un angle y quelconque : la composante verticale : $Q_v = Q_0 \cos^4 y$ la composante horizontale : $Q_h = Q_0 \cos^3 y \cdot \sin y$.

Lorsque ces composantes Q_v, Q_h sont appliquées sur des surfaces respectivement horizontale S_h et verticale S_v on obtient les forces appliquées

$$(1) \quad F_v = S_h \cdot Q_0 \cdot \cos^4 y$$

$$(2) \quad F_h = S_v \cdot Q_0 \cdot \cos^3 y \cdot \sin y$$

Il est évident que pour des plaques de mêmes surfaces on a F_h plus grand que F_v pour y supérieur à 45° et l'inverse pour y inférieur à 45°. Donc si l'on veut privilégier la détection des forces appliquées assez loin de l'aplomb du câble les surfaces verticales réceptrices sont avantageuses. Néanmoins il faut détecter également les forces appliquées sensiblement à l'aplomb du câble et donc conserver une capacité de détection de ces forces avec des surfaces horizontales. Ainsi selon l'invention on accroît les possibilités de détection pour les forces éloignées tout en n'abaissant pas trop les possibilités de détection des forces appliquées sensiblement à l'aplomb du câble.

Cette propriété ne se retrouve pas dans le capteur de l'art antérieur déjà cité qui comprend un organe presseur formé de deux demi-cylindres rigides. Outre qu'il n'est pas conçu pour constituer un câble qui puisse s'enrouler et se courber et que rien n'est indiqué dans ce document pour pouvoir l'obtenir, de même la structure de l'organe presseur n'est pas optimisée pour pouvoir détecter des forces appliquées très loin de l'aplomb du câble et qui par définition ne parviennent au câble que très affaiblies. Ainsi sur la figure 2 est représenté un tel organe presseur. Si une pression P est appliquée au point A on peut en première approximation considérer que la portion du demi-cylindre supérieur de diamètre d interceptée par les composantes de forces issues de A sera équivalente à une plaque MN. On calcule aisément que MN vaut approximativement $0,5 \cdot d(1 + \cos y)$. Ce résultat ainsi que les équations 1 et 2 permettent pour une surface donnée d'organe presseur, d'obtenir, pour

des cas simplifiés, les courbes de détectivité DC représentées en unités arbitraires sur la figure 3 en fonction de l'angle y .

La courbe 1 concerne une plaque horizontale placée au-dessus de la fibre optique du capteur (DC proportionnelle à $\cos y$).

La courbe 2 concerne une plaque horizontale et une plaque verticale placées en alternance et ayant les mêmes longueurs (DC proportionnelle à $1/2 (\cos y + \sin y)$).

La courbe 3 concerne le même cas que la courbe 2 mais avec une plaque verticale ayant une longueur double (DC proportionnelle à $1/3 (\cos y + 2 \sin y)$).

La courbe 4 concerne le même cas que la courbe 2 mais avec une plaque verticale ayant une longueur triple (DC proportionnelle à $1/4 (\cos y + 3 \sin y)$).

La courbe 5 concerne un capteur dont l'élément supérieur à une forme de demi-cylindre.

On constate que pour accroître la sensibilité latérale du câble, des structures correspondant aux courbes 2, 3 et 4 sont particulièrement favorables car elles présentent un maximum pour des angles y assez élevés. Leurs sensibilités plus faibles pour des angles y faibles ne constituent pas un handicap car pour ces angles les forces à détecter sont beaucoup plus élevées et la détectivité globale du capteur est ainsi plus régulière.

Ainsi selon que l'on cherche à privilégier la détectivité latérale ou au contraire à se satisfaire d'une détectivité latérale plus faible mais avec un câble moins onéreux, plus facile à réaliser et à placer par un personnel peu expérimenté, différents types de capteurs ayant une structure de câble sont mis en oeuvre dans l'invention. On distingue des câbles pour lesquels les structures d'amont et d'aval sont continues (figures 4A, 4B, 4C, 5, 6A, 6B), et d'autres pour lesquels elles sont discontinues (figures 7 et 8).

Les figures 4A, 4B, 4C concernent un câble qui privilégie les forces verticales. Il comprend une structure d'amont 22 et une structure d'aval 21 qui entourent la fibre optique 20. Ces structures sont constituées de feuilles continues semi-rigides pour transmettre les forces de pression et également assez souples pour être enroulables sur elles-mêmes dans le sens longitudinal XX'. Elles peuvent donc être enroulées sur des bobines. Ces feuilles peuvent être des plaques planes ou légèrement courbées. Dans une forme plus générale elles présentent des surfaces qui peuvent être non planes : on se réfère alors au plan osculateur à ladite surface.

Lors de son utilisation il est généralement nécessaire de disposer le câble en méandres et donc de le courber pour pouvoir par exemple contourner des obstacles et pour couvrir la surface maximale

avec le maximum d'efficacité. Dans la mesure où une surface d'amont reste après la courbure une surface d'amont, cette courbure doit se faire sensiblement dans le plan de la plaque. Pour cela les structures d'amont et d'aval sont munies d'échancrures 23 destinées à permettre cette courbure. Dans ce cas les moyens de courbures sont constitués par des paires d'échancrures périphériques pratiquées sur les bords opposés de chaque feuille. Elles peuvent ne pas être en opposition sur chacune des deux structures.

Une autre manière de permettre cette courbure est obtenue par le capteur représenté sur la figure 5. Dans ce cas les structures d'amont et d'aval sont pliées en accordéon. Comme précédemment elles peuvent présenter des échancrures.

Les figures 6A et 6B constituent deux capteurs pour lesquels la détectivité des forces latérales a été privilégiée. Dans ce cas la structure d'amont comporte en saillie des nervures centrales destinées à récupérer les composantes des forces de pression sensiblement parallèles au plan osculateur à la feuille. Il peut s'agir d'une suite de nervures centrales disposées chacune entre deux échancrures consécutives quelconque de la feuille de la structure d'amont. Les surfaces des nervures peuvent être sensiblement orthogonales à la surface de la feuille de la structure d'amont (figure 6A). Les nervures peuvent être alternativement orientées $+45^\circ$ et à -45° du plan osculateur à la feuille d'amont de la structure d'amont (figure 6B). Les forces interceptées par ces nervures sont transmises à la fibre optique à l'aide de la feuille 22. La structure d'amont est alors constituée de la feuille 22 et des nervures 27, 28, 29.

La figure 7 concerne un câble dont les structures d'amont et d'aval sont discontinues. Sur la figure 7 la structure d'amont 22 est seule représentée. Les structures sont organisées en tronçons suffisamment distants pour permettre l'enroulement longitudinal du câble et sa courbure dans le sens transversal. Il est possible de faire que la distance qui sépare les structures d'amont et d'aval de deux tronçons consécutifs dans le sens longitudinal du câble soit plus petite au centre (distance 37) que sur la périphérie du câble. La structure d'amont peut être une feuille, une latte ou un demi-cylindre rigides ou semi-rigides et la structure d'aval peut être une feuille ou une latte rigides ou semi-rigides. Les feuilles ou les lattes de la structure d'amont d'une part et de la structure d'aval d'autre part peuvent être réunies entre elles par des lanières souples 31 éventuellement légèrement extensibles elles-mêmes noyées dans un enrobage souple 34 qui peut présenter des échancrures 33.

La figure 8 représente un capteur dont l'organe presseur est constitué de tronçons dont les structures d'amont successives détectent alternativement

les composantes des forces de pression agissant dans des directions sensiblement orthogonales. Chaque tronçon est constitué par exemple de deux plaques formant les structures d'amont et d'aval, ces plaques étant alternativement placées horizontalement et verticalement. Lors de la pose du câble sur le sol il est possible de le placer de telle sorte que chaque couple de plaques se trouve sensiblement à 45° par rapport à la verticale. Chaque tronçon est suffisamment distant du précédent pour permettre d'enrouler et de courber le câble. L'ensemble peut être noyé dans un enrobage souple qui solidarise les tronçons.

Les figures 9A et 9B concernant la solidarisation des structures d'amont et d'aval. La figure 9A représente une bande de serrage 40 qui serre les structures d'amont 22 et d'aval 21 sur leur périphérie. Cette bande peut être fixée par forçage, sertissage, soudage ... ou tout autre moyen de fixation. La figure 9B indique un autre moyen de solidarisation qui peut consister à pincer ou à sertir les structures 22 et 21 elles-mêmes sur leur périphérie. Ainsi les structures d'amont et d'aval sont solidarisées entre elles soit à l'aide d'une bande de serrage périphérique soit par pincement, par sertissage ou par soudure des bords latéraux.

Dans tous les exemples cités les structures d'amont et d'aval peuvent être noyées dans un enrobage souple 34, 41 qui les solidarise et peut assurer l'étanchéité du câble. Cet enrobage souple ne doit pas atténuer la transmission des forces vers la fibre optique. La solidarisation des deux plaques peut éventuellement se faire par l'enrobage souple 41 sans utilisation de bandes de serrage.

Le câble qui a été décrit selon plusieurs modes de réalisation est représenté avec une fibre optique centrale. Il est bien évidemment possible de placer plusieurs fibres optiques entre les structures d'amont et d'aval ce qui accroît la détectivité du câble. Dans ce cas lorsqu'une certaine longueur de câble est utilisée, les deux fibres optiques sont tout d'abord sectionnées à la longueur désirée puis elles sont raccordées l'une avec l'autre pour assurer la continuité optique. Ce raccordement est effectué selon les techniques, connues de l'homme du métier.

La figure 10 représente un exemple d'un schéma de placement d'un câble selon l'invention. Il est disposé en méandres pour couvrir une surface donnée du sol. Un émetteur de lumière 42 (par exemple un laser à lumière polarisée) est placé à une extrémité, et la lumière transmise par le câble est détectée à travers un polariseur 44 par un détecteur 43 relié à des circuits électroniques de détection. Ces circuits mesurent par exemple la variation de l'état de polarisation induite dans la fibre optique par sa photoélasticité. La distance qui sépare deux parties du câble est par exemple de

0,20 à 1m. Les plaques sont par exemple des feuilles d'acier de quelques centimètres de large (1 à 10 cm par exemple) et de quelques dixièmes de millimètres d'épaisseur (0,2 à 0,4 mm par exemple). D'autres matériaux tels que les alliages de cuivre (par exemple : le CHRYSOCAL), des plastiques durs, des matériaux composites, etc ... conviennent également. La fibre optique est par exemple constituée d'un verre de cœur de 10 micromètres entouré d'un verre d'enrobage de 125 micromètres muni d'un enrobage plastique de protection conduisant à un diamètre extérieur de 250 micromètres environ.

Revendications

1. Capteur de pression à fibre optique muni d'un organe presseur qui prend la fibre optique en sandwich pour modifier ses propriétés optiques en relation avec une force de pression appliquée sur le capteur caractérisé en ce que le capteur de pression est un câble continu enterrable qui comprend au moins une fibre optique qui peut sur toute sa longueur, lorsque le câble est enterré, détecter des composantes d'une force de pression appliquée sur une zone de surface du sol, l'organe presseur présentant une structure longitudinalement répétitive formée d'une structure d'amont et d'une structure d'aval situées respectivement avant et après la fibre optique dans la direction allant de la zone d'application de la force de pression sur la surface du sol vers la fibre optique, la largeur de la structure d'amont étant au moins d'environ 1 cm.

2. Capteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que les structures d'amont et d'aval sont constituées de deux feuilles continues semi-rigides qui sont munies de moyens de courbure pour que lesdites feuilles puissent être courbées en des zones quelconques de leurs longueurs, dans le plan osculateur à chaque feuille en chaque zone.

3. Capteur selon la revendication 2, caractérisé en ce que les moyens de courbure sont constitués par un pliage en accordéon desdites feuilles.

4. Capteur selon la revendication 2, caractérisé en ce que les moyens de courbure sont constitués par des paires d'échancrure périphériques pratiquées sur les bords opposés de chaque feuille.

5. Capteur selon la revendication 4, caractérisé en ce que la structure d'amont comporte en saillie au moins une nervure centrale destinée à récupérer les composantes des forces de pression sensiblement parallèles au plan osculateur à la feuille.

6. Capteur selon la revendication 5, caractérisé en ce que la structure d'amont comporte une suite de nervures centrales disposées chacune entre deux échancrures consécutives quelconques de la feuille de la structure d'amont.

7. Capteur selon la revendication 6, caractérisé en ce que la surface des nervures est sensiblement orthogonale à la surface de la feuille de la structure d'amont.

8. Capteur selon la revendication 6, caractérisé en ce que les nervures sont alternativement orientées $+45^\circ$ et -45° du plan osculateur à la feuille d'amont de la structure d'amont.

9. Capteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que les structures d'amont et d'aval de l'organe presseur sont organisées en tronçons suffisamment distants pour permettre l'enroulement du câble et sa courbure dans le sens transversal.

10. Capteur selon la revendication 9, caractérisé en ce que les tronçons sont identiques et pour pouvoir courber le câble, la distance qui sépare les structures d'amont d'une part, et d'aval d'autre part de deux tronçons consécutifs, dans le sens longitudinal du câble, est plus petite au centre que sur la périphérie du câble.

11. Capteur selon la revendication 9, caractérisé en ce que l'organe presseur est constitué de tronçons dont les structures d'amont successives détectent alternativement les composantes des forces de pression agissant dans des directions sensiblement orthogonales.

12. Capteur selon les revendications 10 à 11, caractérisé en ce que la structure d'amont est une feuille, une latte ou un demi-cylindre rigide ou semi-rigide et la structure d'aval est une feuille ou une latte rigide ou semi-rigide.

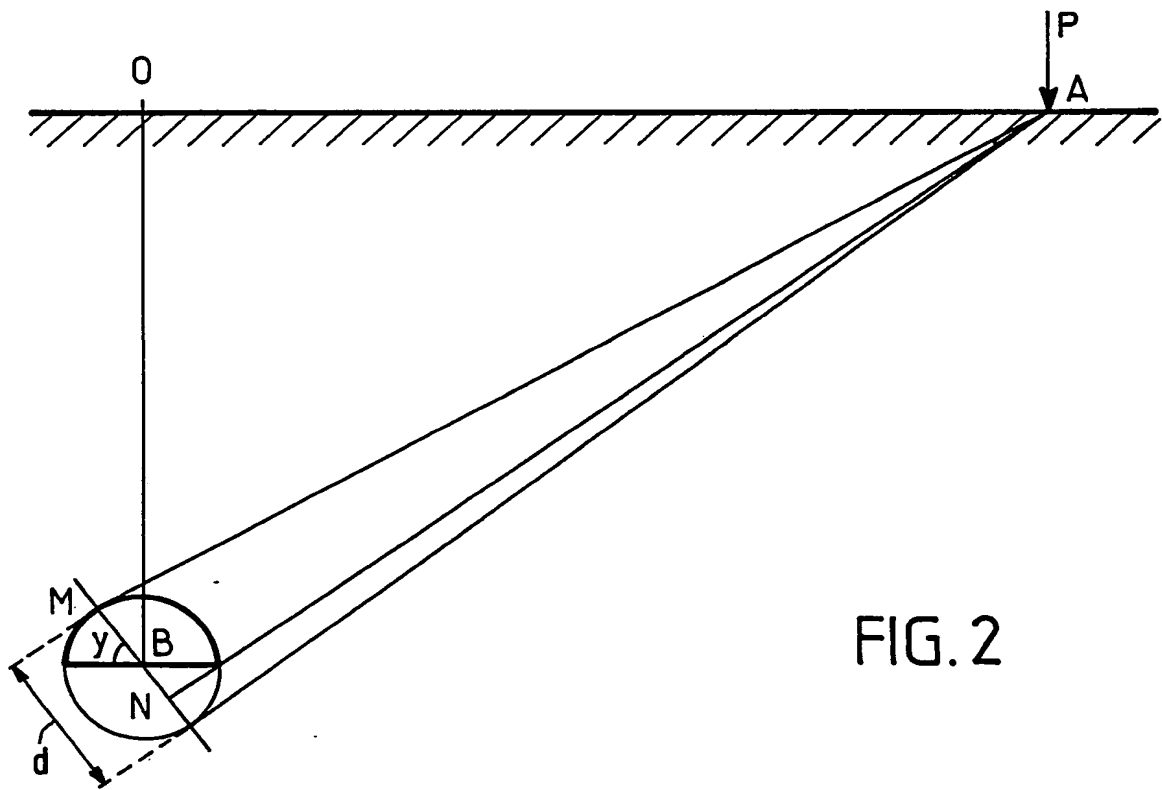
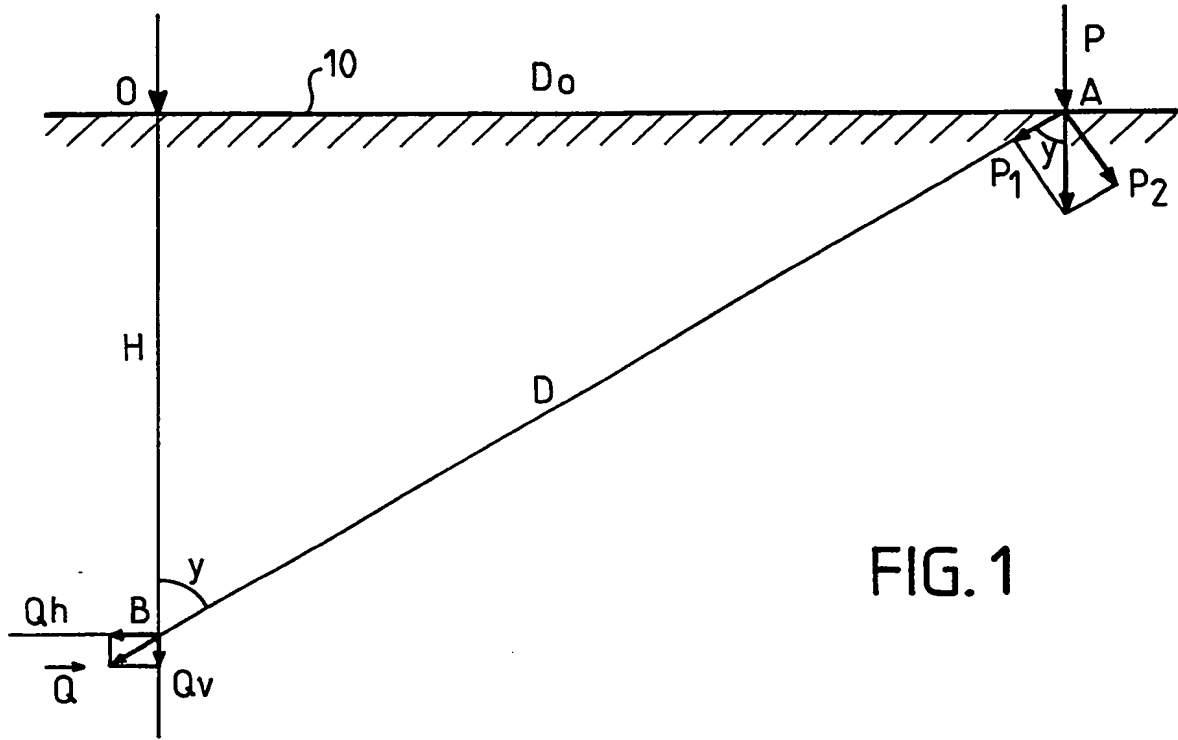
13. Capteur selon la revendication 12, caractérisé en ce que les feuilles ou les lattes de la structure d'amont d'une part et de la structure d'aval d'autre part sont réunies entre elles par des lanières souples.

14. Capteur selon une des revendications 1 à 13, caractérisé en ce que les structures d'amont et d'aval sont noyées dans un enrobage souple pour les maintenir en position autour de la fibre optique.

15. Capteur selon une des revendications 1 à 14, caractérisé en ce que les structures d'amont et d'aval sont solidarisées entre elles soit à l'aide d'une bande de serrage périphérique soit par pincement, par sertissage ou par soudure des bords latéraux soit par un enrobage souple.

50

55



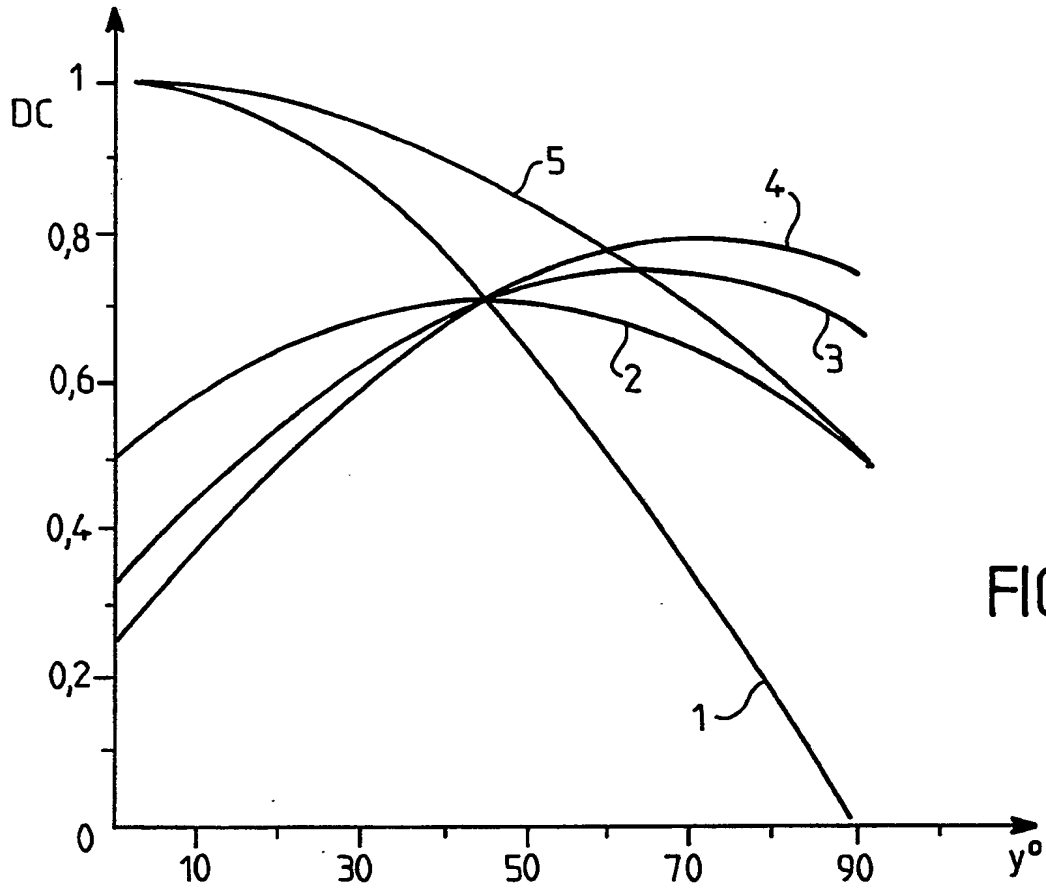


FIG. 3

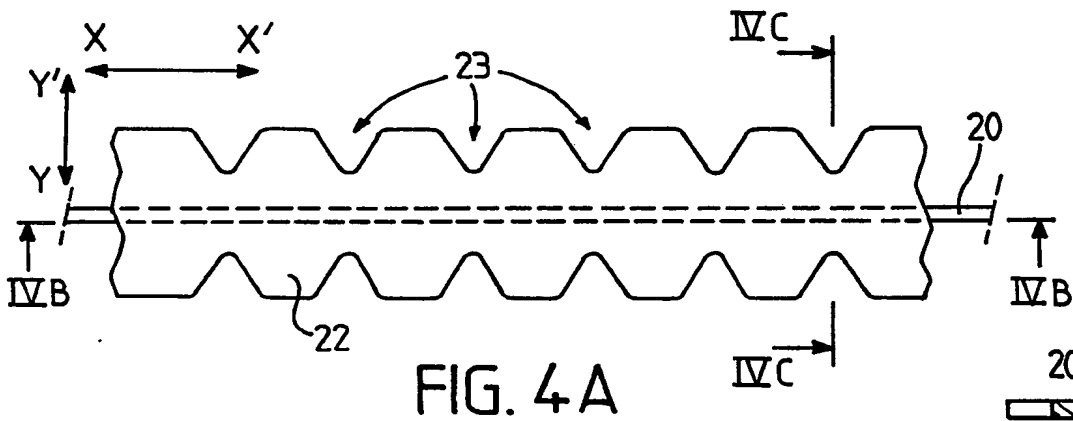


FIG. 4A

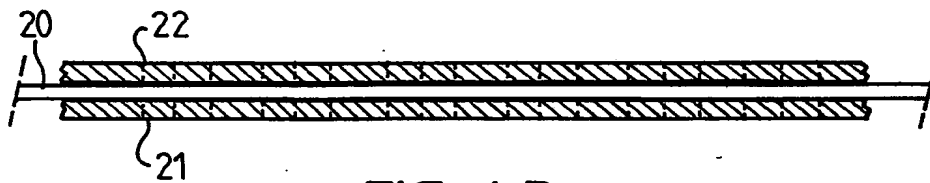


FIG. 4B

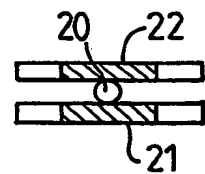


FIG. 4C

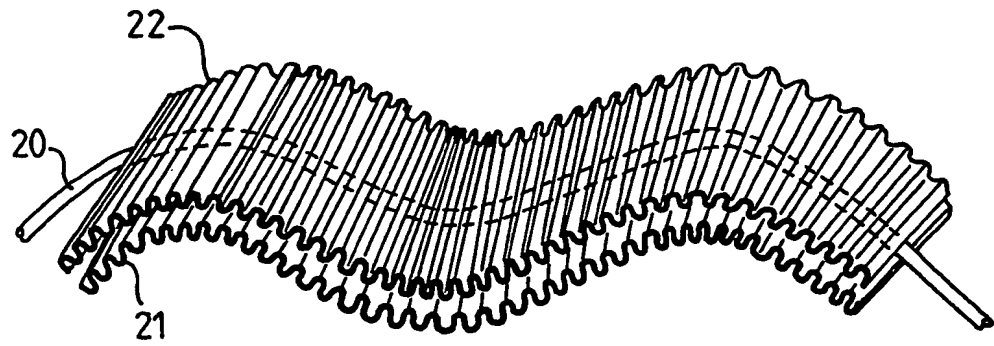


FIG. 5

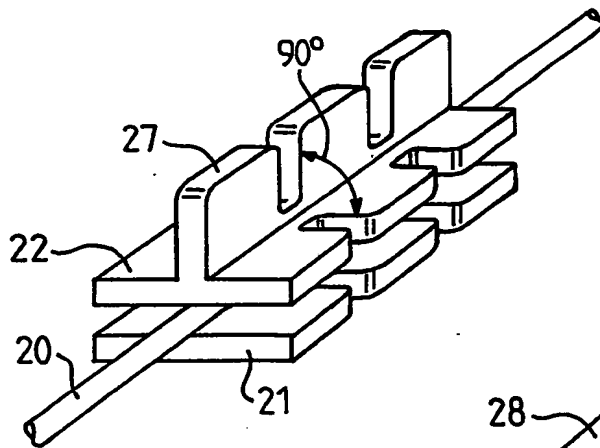


FIG. 6A

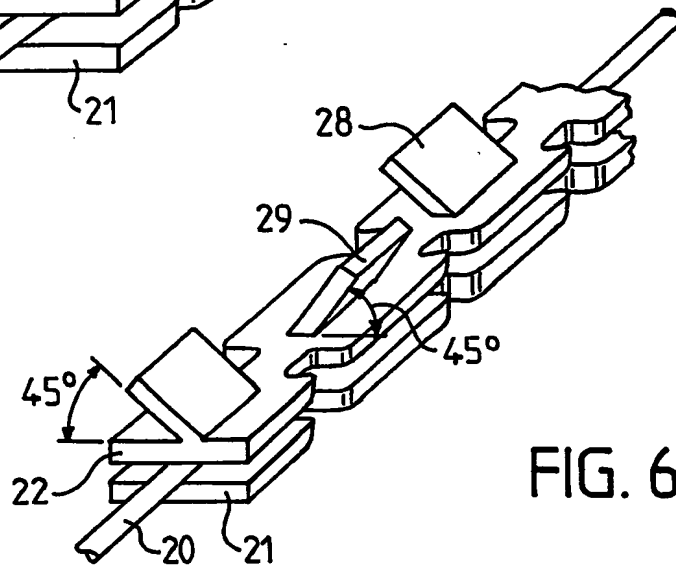
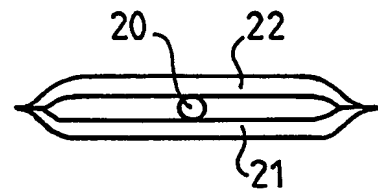
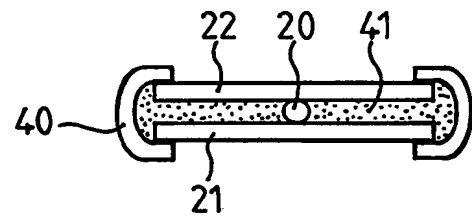
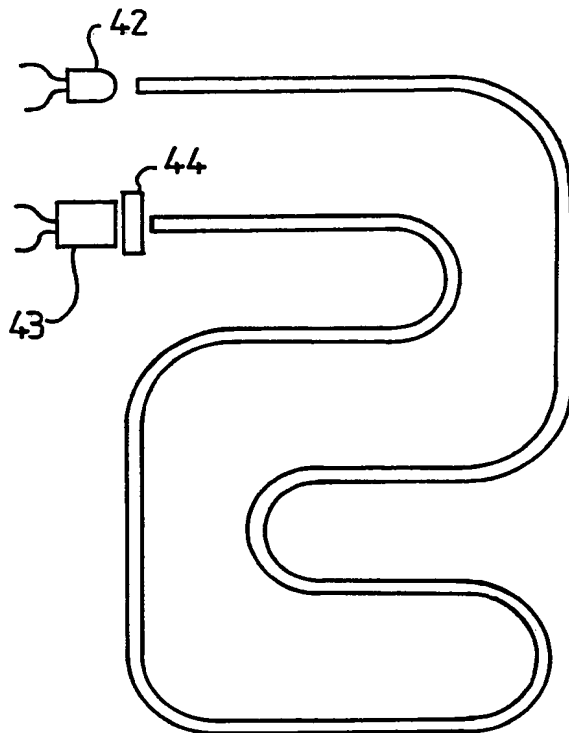
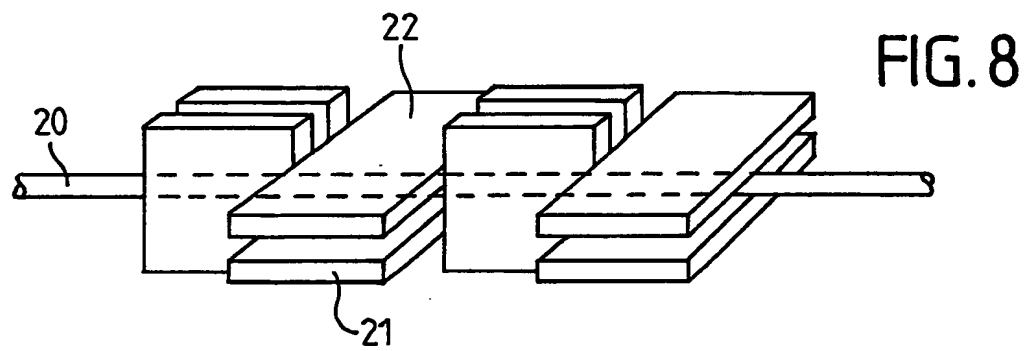
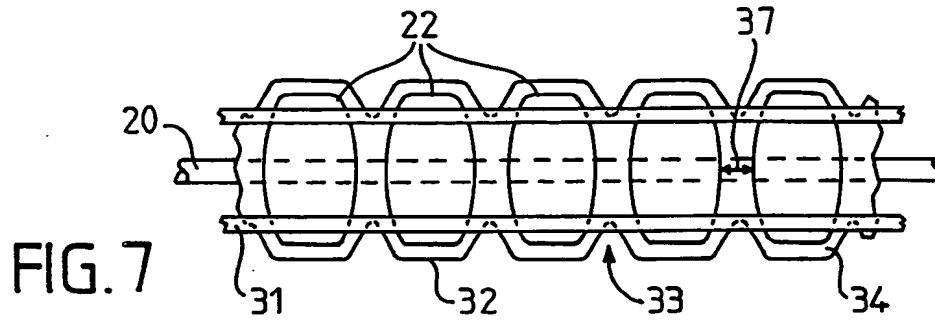


FIG. 6B





DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int. Cl.5)
Y	GB-A-2 186 683 (PILKINGTON BROTHERS P.L.C.) * revendications 1-10 *	1	G 01 L 1/24 G 08 B 13/18 G 08 B 13/10 G 01 M 11/00
Y	OPTICS LETTERS vol. 12, no. 2, février 1987, pages 126-128, New York, NY, USA; F. MAYSTRE et al.: "Zero-birefringence optical-fiber holder" * figure 1; page 126; page 127, colonne 1 *	1	
Y	EP-A-0 190 922 (THE BOARD OF THE TRUSTEES OF THE LELAND STANFORD JUNIOR UNIVERSITY) * revendications 1-3 *	1	
A	US-A-4 488 040 (D.H. ROWE) * figure 4; colonne 2, lignes 51-68; colonne 3, lignes 1-14 *	1	
A	DE-A-3 701 632 (PFISTER GMBH) * revendications 1-17 *	1	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl.5)
A	DE-A-3 628 083 (FELTEN & GUILLEAUME ENERGIETECHNIK AG) * revendications 1,2 *	1	G 01 D 5/00 G 01 L 1/00 G 01 L 11/00 G 01 M 11/00 G 08 B 13/00
A	DE-C-2 810 971 (MESSERSCHMITT-BOELKOW-BLOHM GMBH) * colonne 2, lignes 43-68; colonne 3 *	1	
A	EP-A-0 120 999 (LICENTIA-PATENT-VERWALTUNGS-GMBH) * page 5, lignes 22-38; page 6, lignes 1-13 *	1	
---		-/-	
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche BERLIN		Date d'achèvement de la recherche 19-12-1989	Examineur DIETRICH A.
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant	
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire			



DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int. Cl.5)
A	GB-A-2 141 821 (THE GENERAL ELECTRIC CO. PLC) * page 1, lignes 40-84 * -----	1	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl.5)
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lien de la recherche BERLIN		Date d'achèvement de la recherche 19-12-1989	Examinateur DIETRICH A.
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES			
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant	